

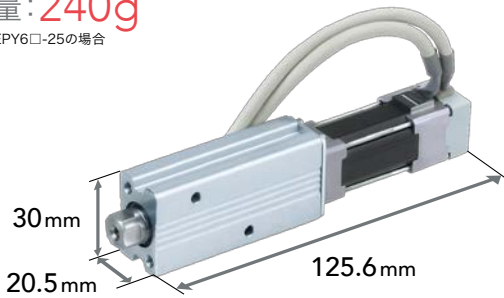
■ ミニチュアロッド YLEPY

SIZE:6, 10

質量: **240g**

※YLEPY6□-25の場合

▶ P.94



■ ミニチュアスライドテーブル YLEPS

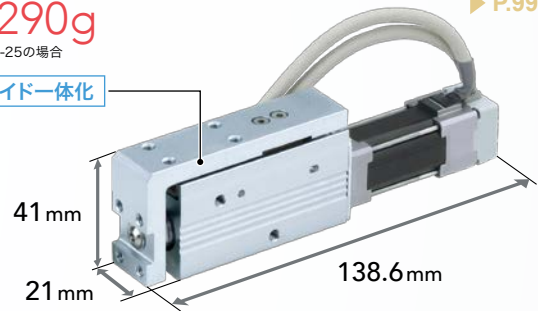
SIZE:6, 10

質量: **290g**

※YLEPS6□-25の場合

▶ P.99

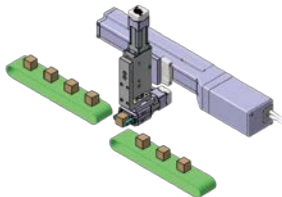
リニアガイド一体化



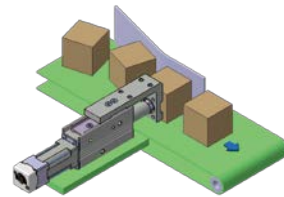
用途例

ピックアンドブレース

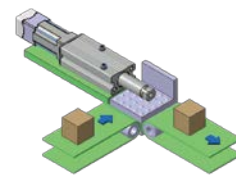
繰返し精度: $\pm 0.02\text{mm}$



整列



払い出し

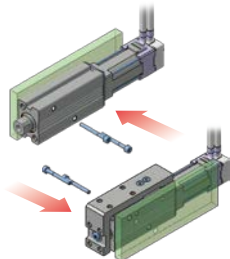


取付バリエーション豊富

多方面からの取付けが可能

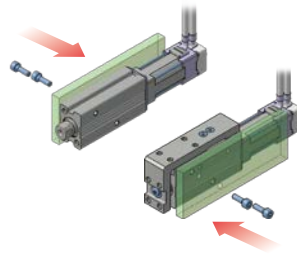
横方向取付【ボディ通し穴】

スライドテーブルタイプは
両側面取付可能

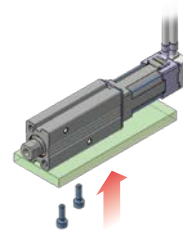


横方向取付【ボディタップ】

スライドテーブルタイプは
両側面ボディタップ

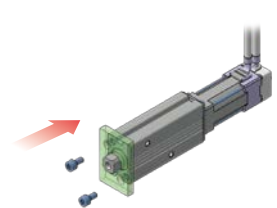


縦方向取付【ボディタップ】



軸方向取付

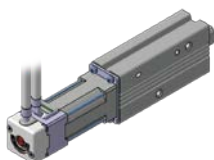
※ロッドタイプのみ
【ボディタップ】



モーターケーブル取出方向

4方向から選択可能

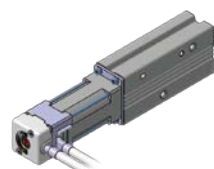
上側面取出【基本形】



下側面取出【U選択時】



右側面取出【R選択時】



左側面取出【L選択時】

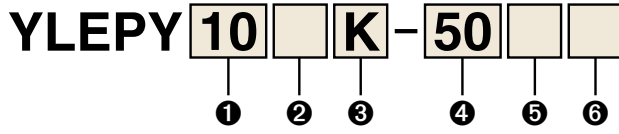


YLEPY

ミニチュアロッドタイプ: サイズ 6・10



型式表示方法



注1. アクチュエータケーブルの詳細はP.116をご参照ください。
注2. コントローラは別冊「統合コントローラYHXカタログ」にてお選びください。

① サイズ

6
10

② モータサイズ

記号	モータサイズ	適応サイズ
無記号	基本形	6, 10
L	コンパクト形	10

③ 送りねじ種類[mm]

記号	ねじリード	
	YLEPY6	YLEPY10
K	4	5
J	8	10

④ ストローク[mm]

記号	ストローク
25	25
50	50
75	75

⑤ モータケーブル取出方向

無記号	上面取出	L	左側面取出
	下面取出		右側面取出
U		R	

⑥ アクチュエータケーブル

3K	3m
5K	5m
10K	10m

仕様

型式			YLEPY6		YLEPY10		
アクチュエータ仕様	ストローク[mm]		25, 50, 75				
	ねじリード[mm]		4	8	5	10	
	最大押付力[N]*1		基本	20	10	50	25
			コンパクト	—	—	40	20
	可搬質量[kg]**2	水平	基本	2.0	1.0	6.0	3.0
			コンパクト	—	—	4.0	2.0
		垂直	基本	0.5	0.25	1.5	1.0
			コンパクト	—	—	1.5	1.0
	最高速度[mm/s]	水平	基本	150	300	200	350
			コンパクト	—	—	200	350
		垂直	基本	150	300	150	300
			コンパクト	—	—	150	300
	加減速度[mm/s ²]		3,000				
	バックラッシュ[mm]		0.2以下				
繰返し位置決め精度[mm]**3		±0.05					
ロストモーション[mm]		0.2以下					
駆動方式		すべりねじ					
ガイド方式		すべりブッシュ					
最高使用頻度[c.p.m]		60					
仕様電様	モータサイズ		□20		□28		
	モータ種類		ステップモータ				

*1. 押当て推力の精度はYLEPY6: ±30%、YLEPY10: ±25%

*2. 水平: 搬送質量の最大値です。(外部にガイドが必要(摩擦係数0.1以下))

実際の搬送質量及び搬送速度は、外部のガイド条件により変わります。また、搬送質量により速度が変動します。

垂直: 搬送質量により速度が変動します。

*3. 片振りでの繰返し位置決め精度

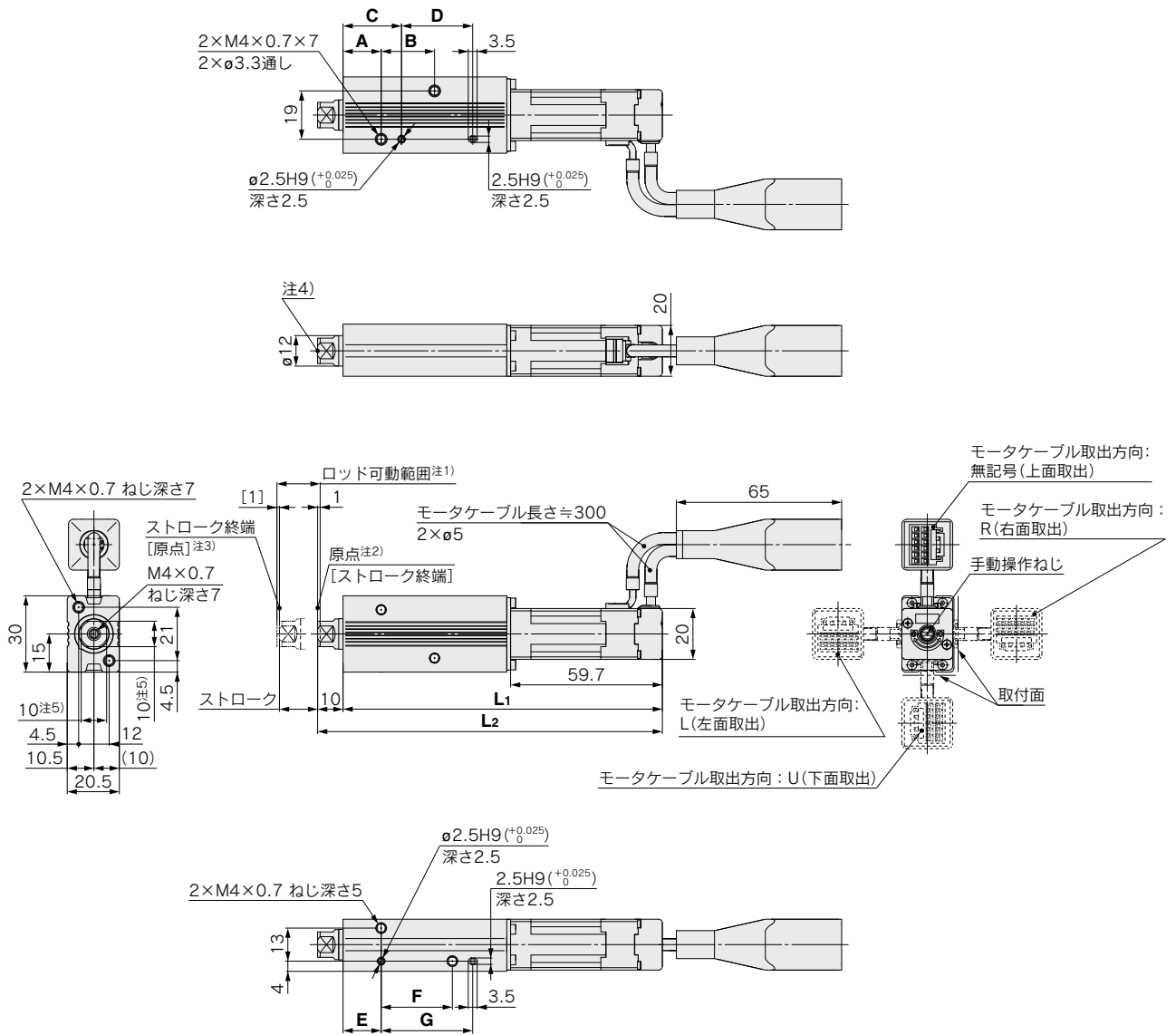
質量

型式		YLEPY6		
ストローク[mm]		25	50	75
製品質量[kg]	基本	0.24	0.29	0.34

型式		YLEPY10		
ストローク[mm]		25	50	75
製品質量[kg]	基本	0.47	0.55	0.65
	コンパクト	0.41	0.49	0.59

■外形寸法図

YLEPY6



- 注1) 原点復帰動作等により、ロッドが可動する範囲です。
周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようご注意ください。
- 注2) 原点復帰後の位置です。
- 注3) []は原点復帰方向を変更した場合です。
- 注4) ロッド先端に回転トルクをかけないでください。
- 注5) ロッド先端の四角対辺(□10)の向きは製品ごとに異なります。

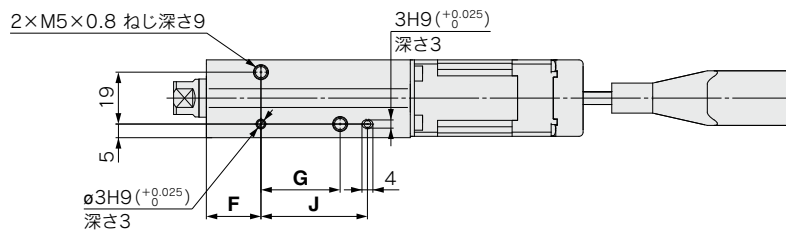
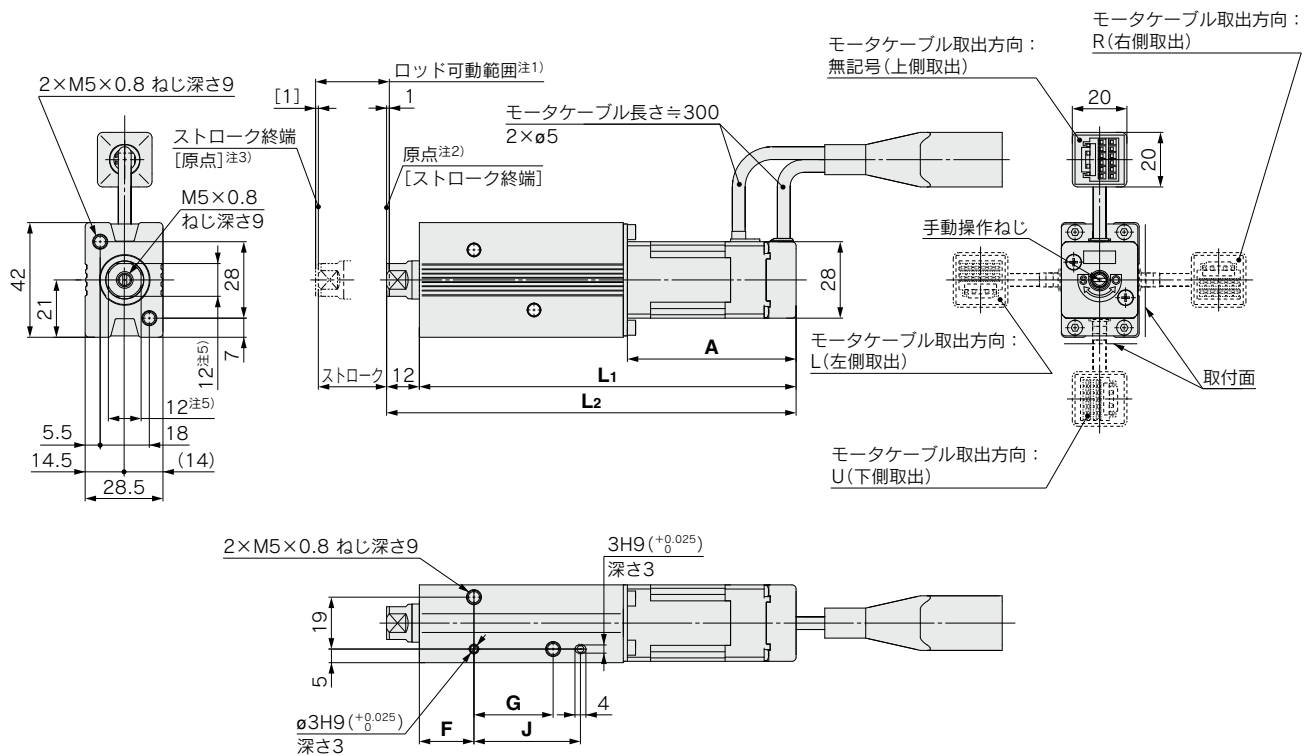
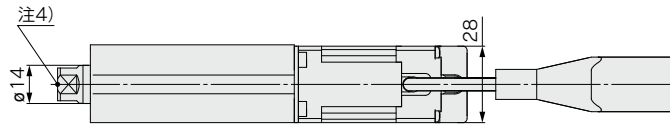
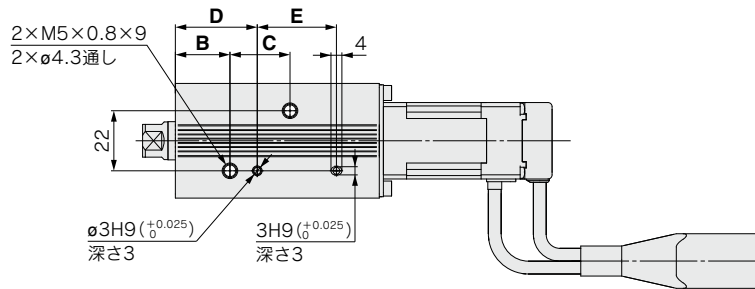
寸法表

型式	L ₁	L ₂	A	B	C	D	E	F	G
YLEPY6□-25□	125.6	135.6	15	21	23	28	15	28	36
YLEPY6□-50□	156.6	166.6	22	45	30	52	22	52	60
YLEPY6□-75□	188.6	198.6	29	70	37	77	29	77	85

[mm]

■外形寸法図

YLEPY10



- 注1) 原点復帰動作等により、ロッドが可動する範囲です。
周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようにご注意ください。
- 注2) 原点復帰後の位置です。
- 注3) []は原点復帰方向を変更した場合です。
- 注4) ロッド先端に回転トルクをかけないでください。
- 注5) ロッド先端の四角対辺(□12)の向きは製品ごとに異なります。

寸法表

[mm]

型式	L ₁	L ₂	A	B	C	D	E	F	G	J
YLEPY10□-25□	138	150	61.8	20	22	30	29	20	29	39
YLEPY10□-50□	163	175		24	43	34	50	24	50	60
YLEPY10□-75□	198	210		30	72	40	79	30	79	89
YLEPY10L□-25□	124	136	47.8	20	22	30	29	20	29	39
YLEPY10L□-50□	149	161		24	43	34	50	24	50	60
YLEPY10L□-75□	184	196		30	72	40	79	30	79	89

機種選定方法

機種選定手順 YLEPY ▶ P.94

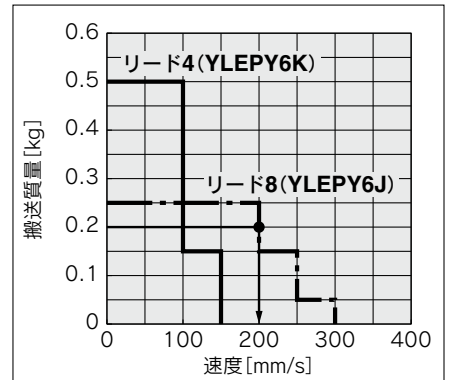
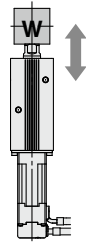
位置決め制御 選定手順

手順 搬送質量－速度の確認
(垂直搬送)

選定例

使用条件

- ワーク質量：0.2[kg]
- 速度：200[mm/s]
- 加減速度：3,000[mm/s²]
- ストローク：40[mm]
- ワーク取付条件：垂直上昇下降搬送



〈速度－搬送質量グラフ〉
(YLEPY6)

手順 搬送質量－速度の確認 〈速度－搬送質量グラフ〉

〈速度－搬送質量グラフ〉を参照し、
ワーク質量と速度から対象機種を選定してください。

選定例)

右グラフより、**YLEPY6J**を仮選定。

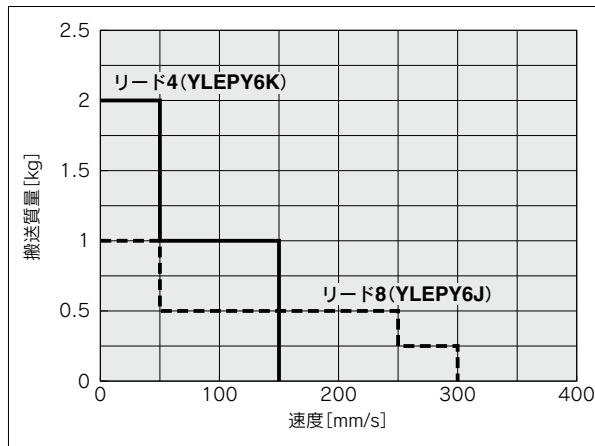
※水平搬送の場合は外部にガイドが必要となりますので、ガイド条件により異なります。
P.94「仕様」の水平可搬質量をご参照のうえ、選定してください。

以上の結果よりYLEPY6J-50を選定

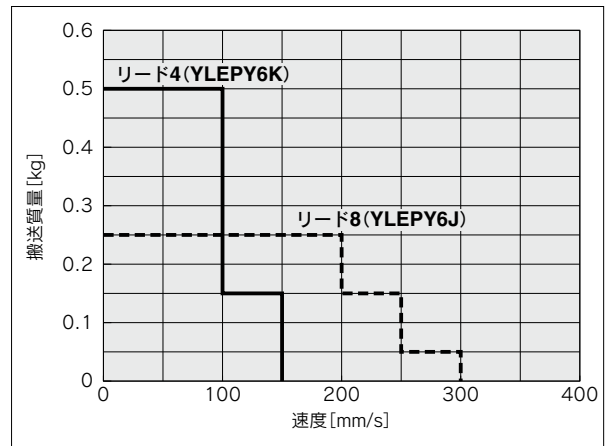
■ 速度—搬送質量グラフ 目安

YLEPY6(基本)

水平

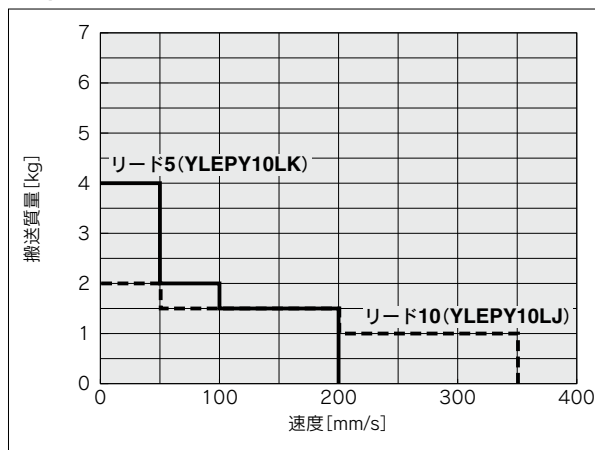


垂直

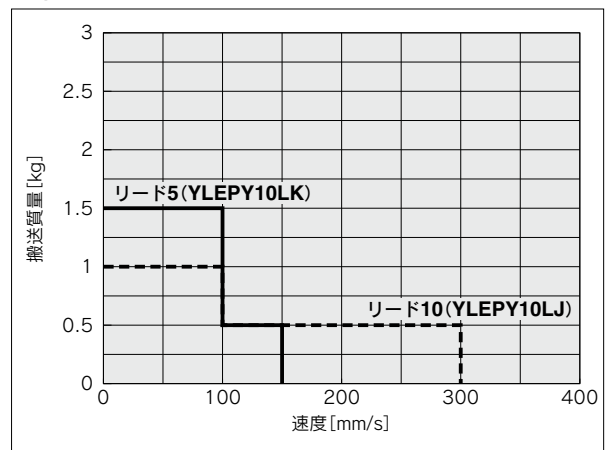


YLEPY10L(モータサイズ:コンパクト)

水平

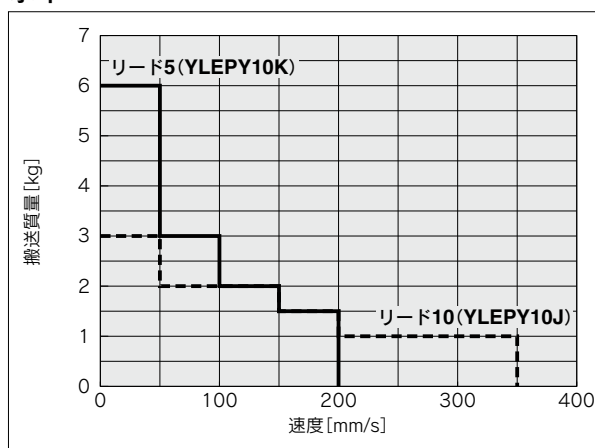


垂直

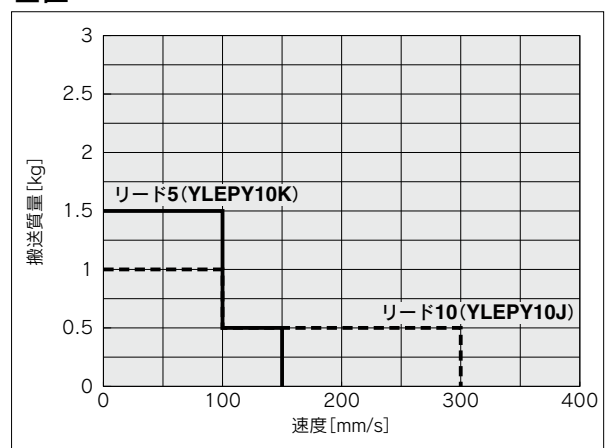


YLEPY10(モータサイズ:基本)

水平



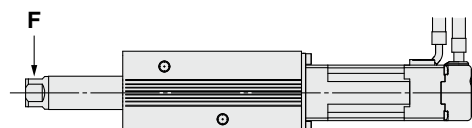
垂直



注) 位置決め運転時の搬送質量の最大値です。負荷を支えるために外部にガイドが必要です。実際の可搬質量および搬送速度は、外部のガイド条件により変わります。

■ 許容ロッド先端荷重

機種	許容ロッド先端横荷重[N]
YLEPY6(基本)	0.50
YLEPY10(基本)	1.0
YLEPY10L(コンパクト)	1.0

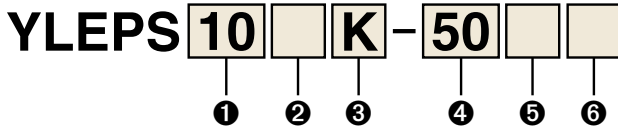


YLEPS

ミニチュアスライドテーブルタイプ: サイズ 6・10



型式表示方法



注1. アクチュエータケーブルの詳細はP.116をご参照ください。
注2. コントローラは別冊「統合コントローラYHXカタログ」にてお選びください。

① サイズ

6
10

② モータサイズ

記号	モータサイズ	適応サイズ
無記号	基本形	6, 10
L	コンパクト形	10

③ 送りねじ種類[mm]

記号	ねじリード	
	YLEPS6	YLEPS10
K	4	5
J	8	10

④ ストローク[mm]

記号	ストローク
25	25
50	50

⑤ モータケーブル取出方向

無記号	上面取出	L	左側面取出
	下面取出		右側面取出
U		R	

⑥ アクチュエータケーブル

3K	3m
5K	5m
10K	10m

仕様

型式		YLEPS6		YLEPS10			
アクチュエータ仕様	ストローク[mm]	25, 50					
	ねじリード[mm]	4	8	5	10		
	最大押付力[N]*1	基本	20	10	50	25	
		コンパクト	—	—	40	20	
	可搬質量[kg]	水平	基本	1.0	0.75	2.0	1.5
			コンパクト	—	—	2.0	1.5
		垂直	基本	0.5	0.25	1.5	1.0
			コンパクト	—	—	1.5	1.0
	最高速度[mm/s]*2	水平	基本	150	300	200	350
			コンパクト	—	—	200	350
		垂直	基本	150	300	150	300
			コンパクト	—	—	150	300
	加減速度[mm/s ²]	3,000					
	バックラッシュ[mm]	0.2以下					
繰返し位置決め精度[mm]*3	±0.05						
ロストモーション[mm]	0.2以下						
駆動方式	すべりねじ						
ガイド方式	リニアガイド						
最高使用頻度[c.p.m]	60						
仕様	モータサイズ	<input type="checkbox"/> 20		<input type="checkbox"/> 28			
様気	モータ種類	ステップモータ					

*1. 押当て推力の精度はYLEPS6: ±30%、YLEPS10: ±25%

*2. 搬送質量により速度を変える必要があります。速度-搬送質量表をご参照ください。

*3. 片振りでの繰返し位置決め精度

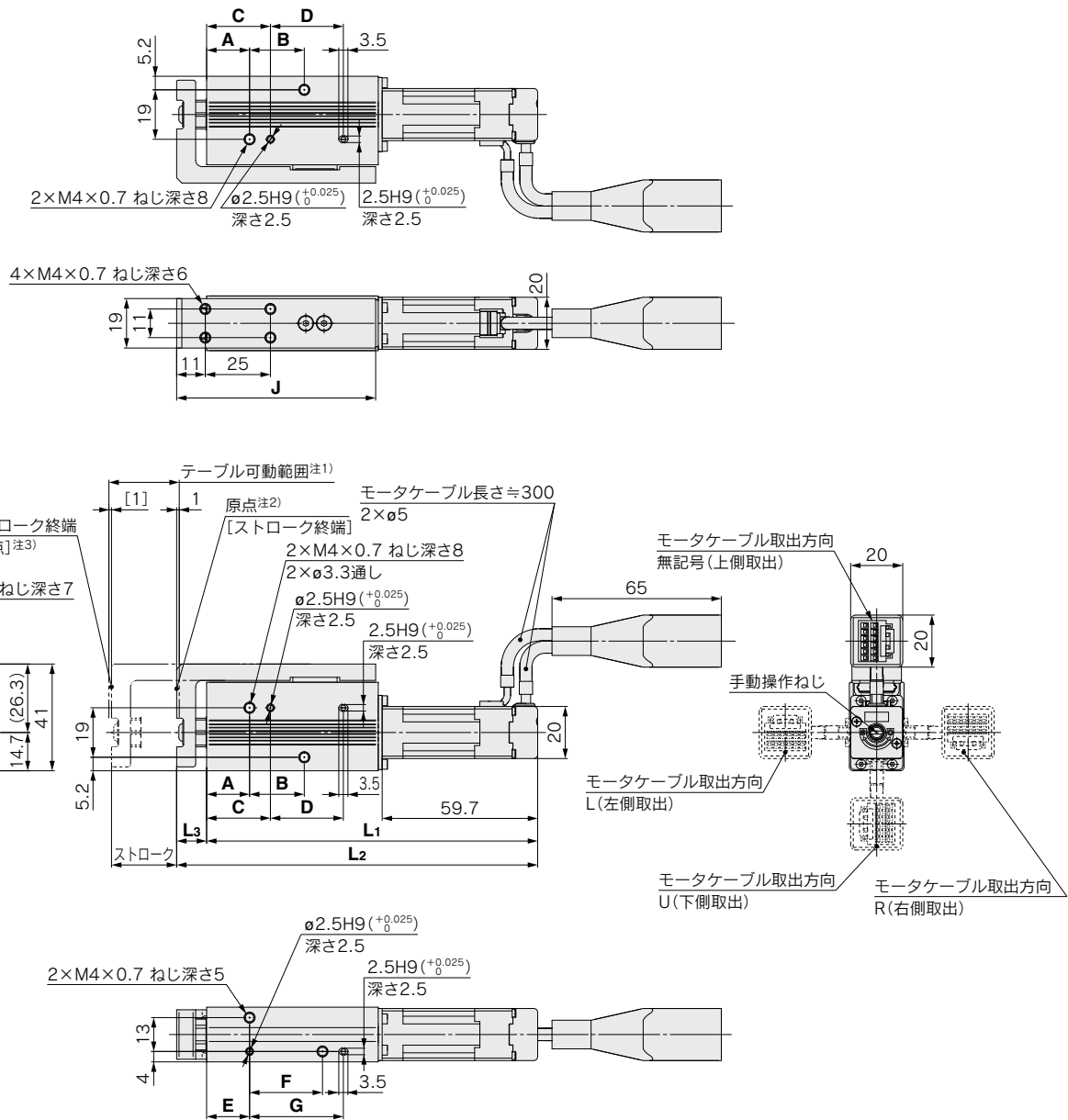
質量

型式		YLEPS6	
ストローク[mm]		25	50
製品質量[kg]	基本	0.29	0.35

型式		YLEPS10	
ストローク[mm]		25	50
製品質量[kg]	基本	0.56	0.65
	コンパクト	0.50	0.59

■外形寸法図

YLEPS6



- 注1) 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようご注意ください。
- 注2) 原点復帰後の位置です。
- 注3) []は原点復帰方向を変更した場合です。

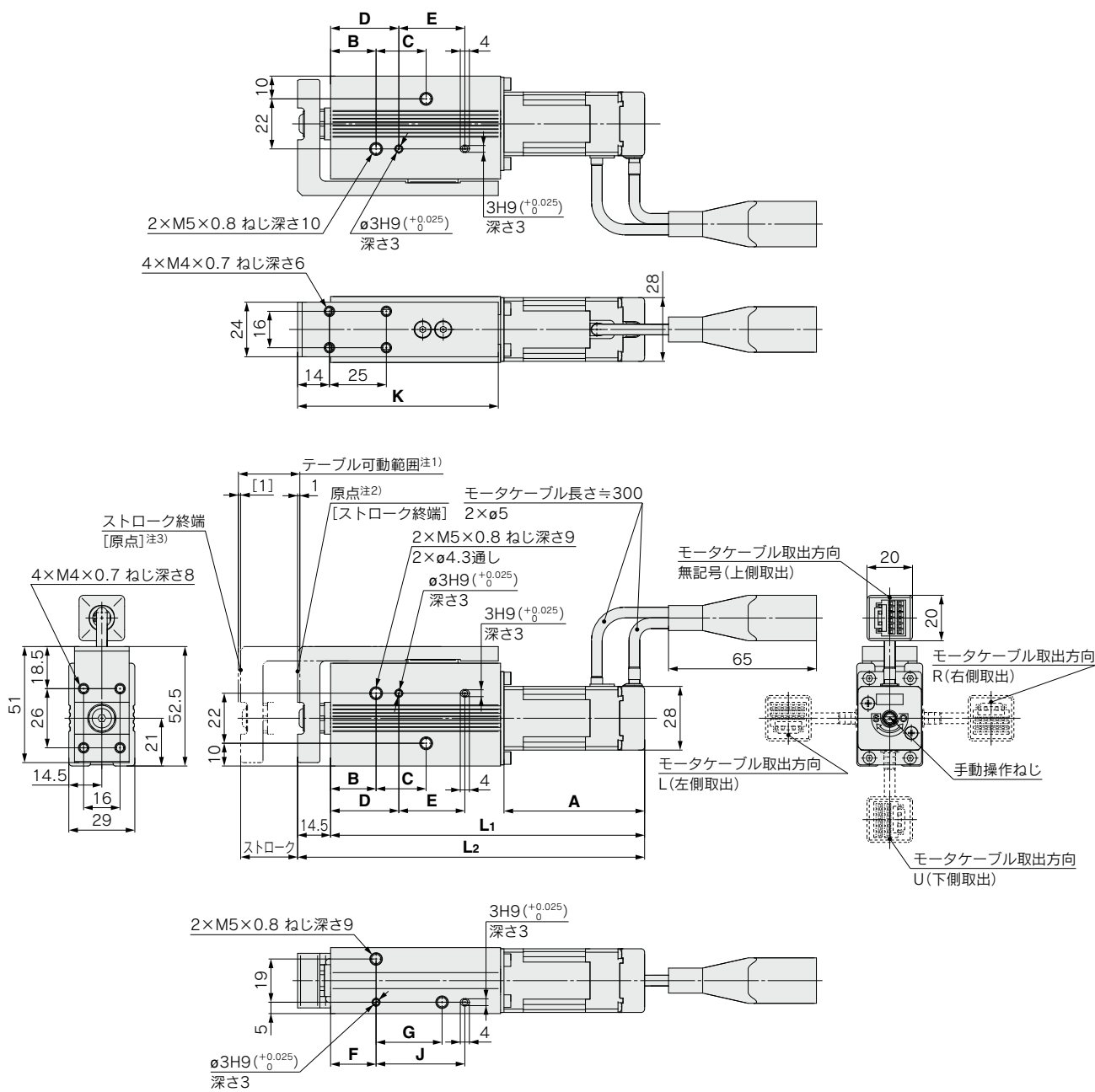
寸法表

型式	L ₁	L ₂	L ₃	A	B	C	D	E	F	G	J
YLEPS6□-25□	127.1	138.6	11.5	16.5	21	24.5	28	16.5	28	36	76.4
YLEPS6□-50□	156.6	169.6	13	22	45	30	52	22	52	60	107.4

[mm]

■ 外形寸法図

YLEPS10



注1) 原点復帰動作等により、テーブルが可動する範囲です。
 周辺にあるワーク・設備等と干渉しないようご注意ください。
 注2) 原点復帰後の位置です。
 注3) []は原点復帰方向を変更した場合です。

寸法表

[mm]

型式	L1	L2	A	B	C	D	E	F	G	J	K
YLEPS10□-25□	138	152.5	61.8	20	22	30	29	20	29	39	88.2
YLEPS10□-50□	163	177.5		24	43	34	50	24	50	60	113.2
YLEPS10L□-25□	124	138.5	47.8	20	22	30	29	20	29	39	88.2
YLEPS10L□-50□	149	163.5		24	43	34	50	24	50	60	113.2

機種選定方法

機種選定手順 YLEPS ▶ P.99

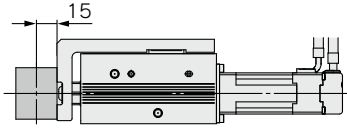
位置決め制御 選定手順



選定例

使用条件

- ワーク質量：0.25 [kg]
- 速度：200 [mm/s]
- 加減速度：3,000 [mm/s²]
- ストローク：20 [mm]
- ワーク取付条件：水平搬送



手順1 搬送質量－速度の確認 〈速度－搬送質量グラフ〉

〈速度－搬送質量グラフ〉を参照し、ワーク質量と速度から対象機種を選定してください。

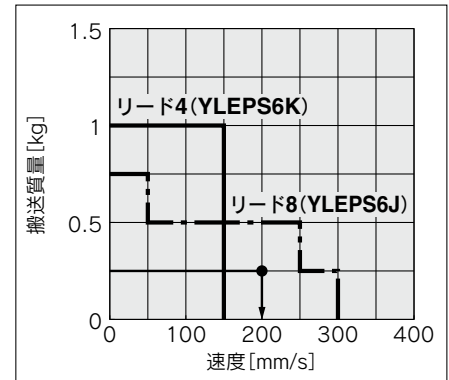
選定例)

右グラフより、**YLEPS6J**を仮選定。

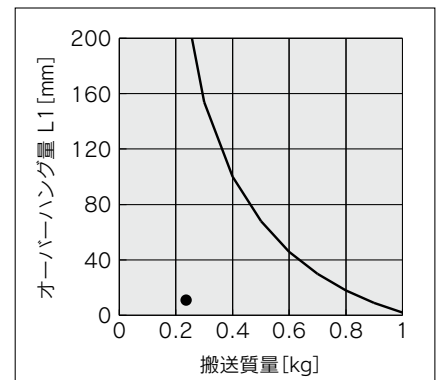
手順2 ガイドの許容モーメントを確認

以上の結果より**YLEPS6J-25**を選定

YLEPS6(基本)



〈速度－搬送質量グラフ〉
(YLEPS6)

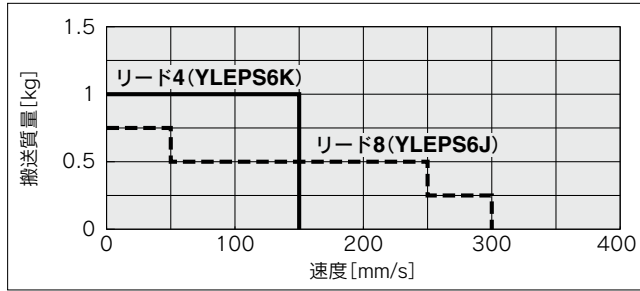


ガイドの許容モーメント

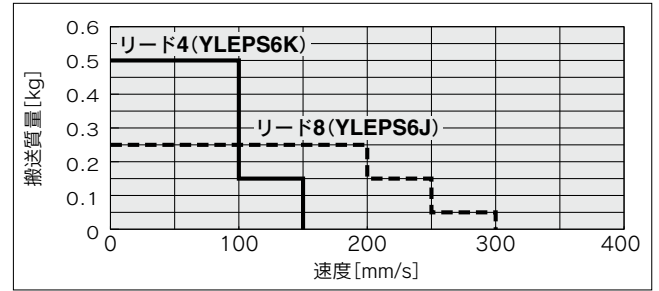
■ 速度-搬送質量グラフ 目安

YLEPS6(基本)

水平

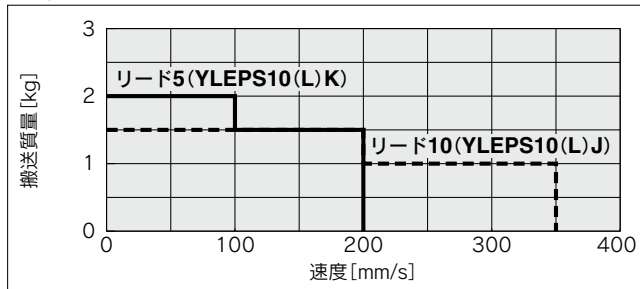


垂直

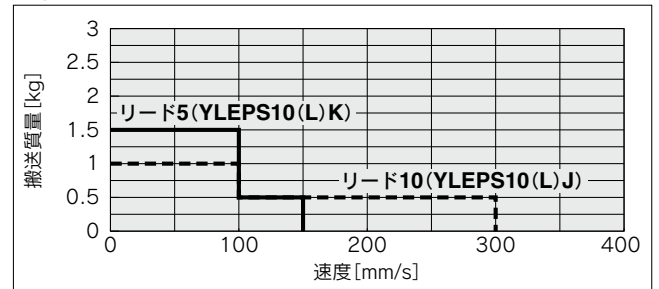


YLEPS10(L) (モータサイズ:基本/コンパクト)

水平



垂直



動的許容モーメント

※本グラフはワーク重心を1方向へ張出した場合の許容オーバーハング量(ガイド部)を示しています。

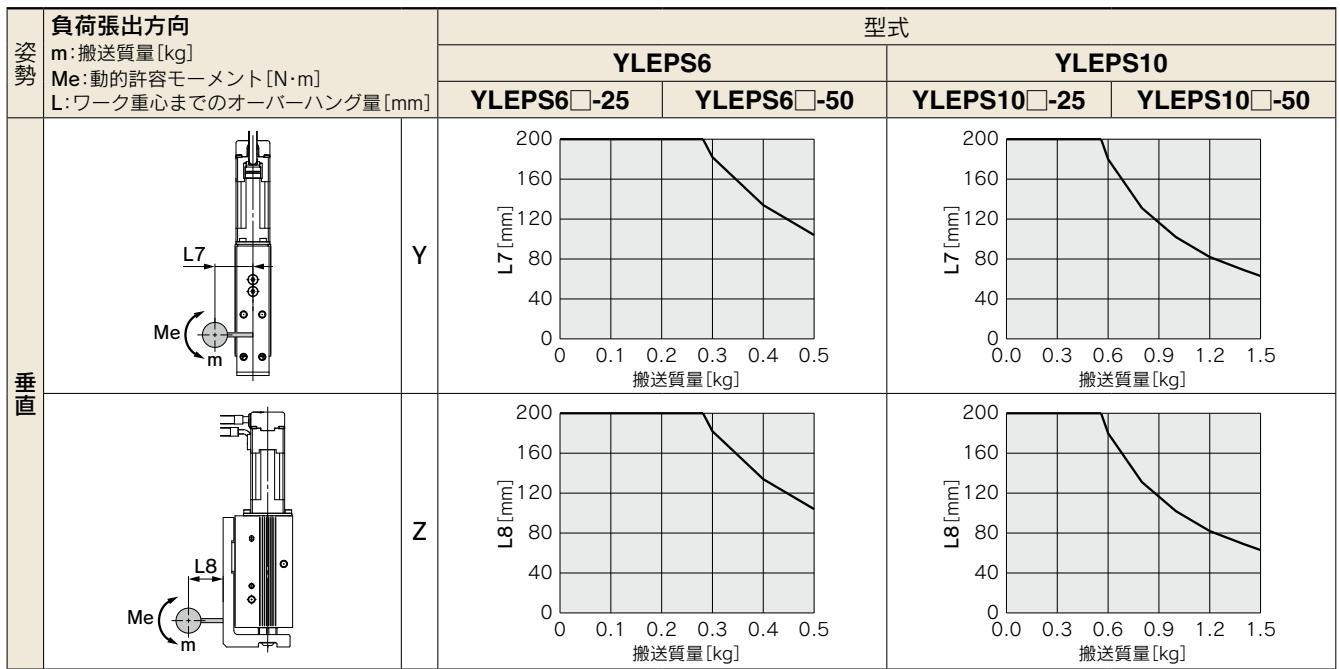
加減速度 ——— 3,000mm/s²

姿勢	負荷張出方向 m:搬送質量[kg] Me:動的許容モーメント[N・m] L:ワーク重心までのオーバーハング量[mm]	型式			
		YLEPS6		YLEPS10	
		YLEPS6□-25	YLEPS6□-50	YLEPS10□-25	YLEPS10□-50
水平・天井	X 				
	Y 				
	Z 				
壁取	X 				
	Y 				
	Z 				

動的許容モーメント

※本グラフはワーク重心を1方向へ張出した場合の許容オーバーハング量(ガイド部)を示しています。

加減速度 — 3,000mm/s²



静的許容モーメント

型式	許容モーメント(N・m)		
	ピッチモーメント	ヨーモーメント	ロールモーメント
	Mp	My	Mr
YLEPS6	1.07	1.07	2.51
YLEPS10	2.55	2.55	5.47

走り平行度

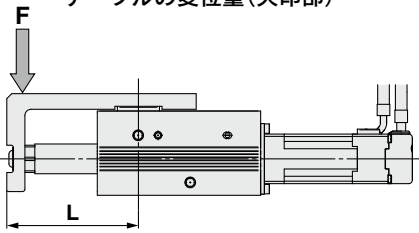
走り平行度	ストローク(mm)	
	25	50
	0.05mm以下	0.1mm以下

YLEPSミニチュアスライドテーブルタイプ

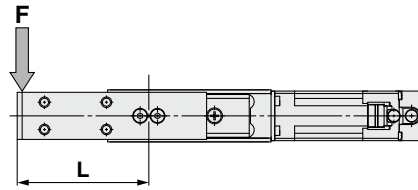
■ テーブルのたわみ量(参考値)

※値は初期の目安です。

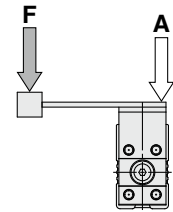
ピッチモーメント荷重による
テーブルの変位量(矢印部)



ヨーモーメント荷重による
テーブルの変位量(矢印部)



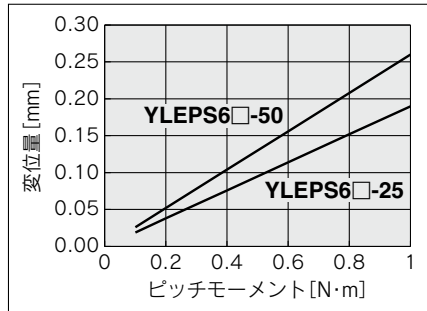
ロールモーメント荷重による
テーブルの変位量(A部)



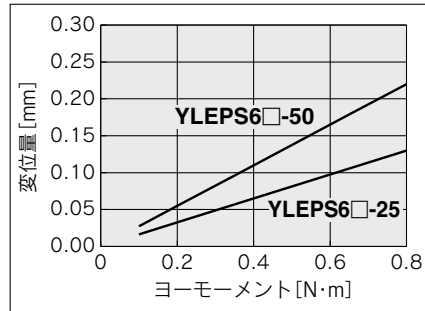
距離L [mm]

型式	YLEPS6		YLEPS10	
ストローク [mm]	25	50	25	50
距離L [mm]	53.0	77.0	59.5	82.0

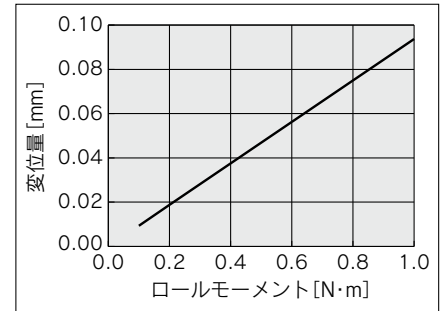
YLEPS6



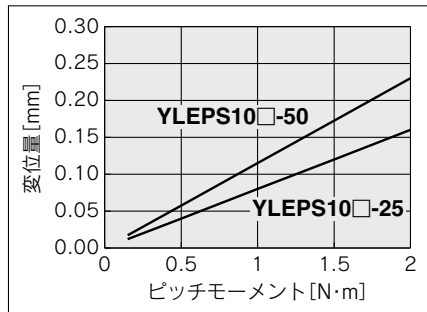
YLEPS6



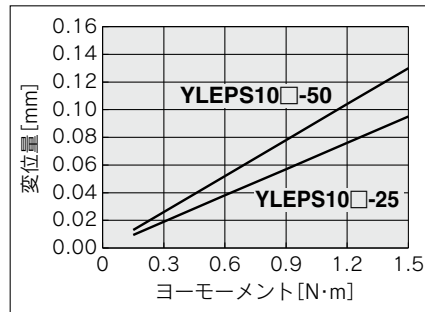
YLEPS6



YLEPS10



YLEPS10



YLEPS10

